⑩ 日 本 国 特 許 庁 (JP) ⑩実用新案出顧公開·

② 公開実用新案公報(U) 平3-15502

@Int. Cl. *

缴別記号

❷公開 平成3年(1991)2月15日

A 61 B 5/0245

8932-4C A 61 B 5/02

審査請求 未請求 請求項の数 1 (全 頁)

心拍同期波検出装置

②実 顧 平1-75700

· ②出 · 願 · 平 · (1989) 6月28日

コーリン電子株式会社

愛知県小牧市林2007番1 コーリン電子株式会社内

愛知県小牧市林2007番1

弁理士 池田 冶幸 外2名

- 考案の名称
 心拍同期波検出装置
- 2. 実用新案登録請求の範囲

生体の表面に取り付けられたプローブにより該 生体から発生する心拍同期波を検出する心拍同期 波検出装置において、

前記生体の体動を検出するための体動センサを 前記プローブに設けたことを特徴とする心拍同期 波検出装置。

3. 考案の詳細な説明 産業上の利用分野

本考案は生体から発生する心拍同期波を検出する心拍同期波検出装置に関するものである。

従来の技術

生体の表面に取り付けられたプロープによりその生体から発生する心拍同期波を検出する心拍同期波を検出する心拍同期波検出装置が知られている。 たとえば、プローブに設けられた発光素子から照射した光の生体からの反射光または透過光をそのプローブに設けら

1



れた受光素子にて受光し、その受光された光の強度により表される動脈の脈動に対応した光電脈被に基づいて血液中の酸素飽和度を測定する形式のパルスオキシメータや、プローブに設けられた感圧素子を生体の動脈上に押圧することにより圧脈被を検出する脈波検出装置がそれである。

考案が解決しようとする課題

ところで、斯かる心拍同期波検出装置においては、測定時に生体が動くとその生体およびプローブが相対移動させられる場合があるが、このように生体とプローブとが相対移動させられると得られる心拍同期波が変動することから、心拍同期波の変動がメスや薬物等による影響等の生体自身の内的要因に起因するものかそれとも生体の体動による外的要因に起因するものかを心拍同期波の波形に基づいて区別することは困難であり、好適な心拍問期波を検出し得なくなる場合があった。

本考案は以上のような事情を背景にして為されたものであって、その目的とするところは、心拍同期波の変動の一因である生体の体動を一層確実

に検出し得る心拍同期被検出装置を提供すること にある。

課題を解決するための手段

上記目的を達成するために、本考案は、上記のような心拍同期被検出装置において、生体の体動を検出するための体動センサをプローブに設けたことを特徴とする。

作用および考案の効果

このようにすれば、生体の体動を検出するための体動センサが生体の表面に取り付けられるプロープに設けられているので、心拍同期波検出中においては体動センサにより生体の体動を直接的に検出し得、これにより、内的要因および外的要因および外の関係として、生体の体動を間接的に検出する場合に比べて、生体の体動を一層確実に検出し得る。

実施例

以下、本考案の一実施例を示す図面に基づいて 詳細に説明する。

第1図は本考案の心拍同期波検出装置を含んで

構成されたパルスオキシメータの構成を示す図で れって、10はプローブである。プローブ10は、 第1図および第2図に示すように、深さの浅い有 成門筒状部材14と、その有底円筒状部材14の 瓜部内面の中央に設けられ、ホトダイオードやホ トトランジスタ等から成る受光素子16と、有底 円筒状部材14の底部内面の受光素子16を中心 - とする同一半径の円周上において所定間隔毎に交 互に設けられ、LED等から成るたとえば8個づ つの第1発光素子18および第2発光素子20と、 有底円筒状部材14内に一体的に設けられ、受光 案子16および発光案子18、20を覆う透明な 樹脂22と、有底円筒状部材14内において受光 業子16と発光素子18,20との間に設けられ、 発光素子18.20から照射された光の体表面1 2から受光素子16に向かう反射光を遮光する円 筒状の遮光部材24とを備えて構成されており、 たとえば生体の末梢血管の密度が比較的高い指等 の体表面26に、樹脂22がその体表面26と対 向する状態で且つ図示しないパンド等により所定



の押圧力で押圧された状態で装着されている。

第1発光素子18はたとえば660mμ程度の被長の赤色光を発光し、第2発光素子20はたとえば800mμ程度の被長の赤外光を発光するものであるが、必ずしもこれらの被長に限定されるのではなく、へモグロピンの吸光係数と路にとなる被長の光されら両吸光係数が略同じとなる被長の光とを発光するものであればよい。これら第1元を発光するものであればよい。これら第1元で発光を発光するものであればよい。これら第1元で発光を発光するものであればよい。これら第1元で発光を発光するもに、近近で発光されるとともに、両発光される。

受光素子16は、その受光量に対応した大きさの電気信号SVを増幅器30を介してローバスフィルク32へ出力する。この電気信号SVは動脈の脈動による変動成分を含んでおり、逐次得られる電気信号SVにより動脈の脈動に同期した光電脈波が検出されることとなる。この光電脈波が本

実施例の心拍同期波に相当する。ローパスフィル タ32は入力された電気信号SVから脈波の周波 数よりも高い周波数を有するノイズを除去し、そ のノイズが除去された信号SVをデマルチプレク サ34へ出力する。デマルチプレクサ34は後述 の切換信号SCにより第1発光素子18および第 - 2 発光素子 2 0 の発光に同期して切り換えられる ことにより、赤色光による電気信号SVRをサン プルホールド回路36およびA/D変換器38を 介して1/Oボート40へ逐次供給するとともに、 赤外光による電気信号SViiをサンプルホールド 回路 4 2 および A / D 変換器 4 4 を介して 1 / O ポート40へ逐次供給する。サンプルホールド回 - 路 3 6 , | 4 2 は、入力された電気信号 S V m . S - V 1.8 を A / D 変 換 器 3 8 . 4 4 へ 逐 次 出 力 す る 際 - に、前回出力した電気信号SVn,SViRについ てのA/D変換器38,44における変換作動が 終了するまで次に出力する電気信号SVi,SViR をそれぞれ保持するためのものである。

1/0ポート40は、データバスラインを介し

てCPU46, ROM48, RAM50, 表示器 52とそれぞれ接続されている。CPU46は、 RAM50の記憶機能を利用しつつROM48に 予め定められたプログラムに従って測定動作を実 行し、1/0ポート40から駆動回路54へ照射 信号SLDを出力して第1発光素子18および第 2 発光素子20を順番に所定の周波数で一定時間 つつ発光させる一方、それら第1発光素子18お よび第2発光素子20の発光に同期して切換信号 SCを出力してデマルチプレクサ34を切り換え ることにより、前記電気信号SV、をサンプルホ ールド回路36へ、前記電気信号SVinをサンプ ルホールド回路42へそれぞれ振り分ける。上記 所定の周波数は、反射光強度を示すデータポイン ト(電気信号S Vn., S Vnn) により動脈の脈動 に同期した光電脈波の波形を高い分解能にて得ら れるようにする周波数である。また、CPU46 は、ROM48に予め配憶されたプログラムに従 って入力信号に基づいて末梢血管を流れる血液中 の酸素飽和度を決定し且つその決定された酸素飽

2年7至2月的**以**第四日的12日的第四日的14日的14日的14日的14日的1



和度を表示器52に表示させる。

上記プロープ10の有底円筒状部材14の底部 外面(第1図中上面)には、そのプローブ10が 装者された指等の体動を検出するための体動セン サ56が一体的に設けられている。体動センサ5 6は、たとえば第3図に示すように、電気絶縁性 を有するハウジング58に一端部において固定さ れた金属製の円筒状部材60と、長手状を成して 一端部に重り6-2 が設けられるとともにその一端 部側が円筒状部材60内へ挿入された状態で他端 部においてハウジング58に固定された板ばね6 4とから成る加速度センサ66を有して構成され - ており、たとえば3個の加速度センサ66が円筒 状部材60の軸心がX軸、Y軸、2軸の三方向に 位置する状態で設けられている。各加速度センサ 66の円筒状部材60と板ばね64との間には電 源68の端子電圧がそれぞれ供給されるようにな っており、加速度センサ66は、たとえば1Gを 超える加速度で体動があったときに重り62が円 筒状部材60の内周面に当接させられて体動信号

SMをA/D変換器70を介して1/0ポート40へ出力する。CPU46は、予め定められたプログラムに従って体動信号SMが一定時間継続して検出されたときにはその間に検出された電気信号SVに基づく酸素飽和度の測定を行わないようにする。

次に、以上のように構成されたパルスオキシメ ータの作動を説明する。

カスティッグ、体動信号 S Mが検出されなくなったと判断さ の東京なる。Bunta場合にはステップSubが再び実行される。こ y 1度できゃのみたってSalkの判断が否定された場合には、ス テップS3が実行されることにより、体動信号S 。 Barana M が前記 | 定時間以上継続して検出されていない プライスを表示を状態で1つの脈波形に相当する電気信号SVa, 。、、、、、、、S V x が検出されたか否かが判断される。この判 の場合には肯定されるまでステップ ミュップ、Salaおよびステップ。Saleが繰り返し実行される ② ○ ○ か、スラップ S 3 の判断が肯定された場合には統 表表の、意識ステップS4が実行される。ステップS4にお 拡張期の反射光強度に対応)および下ピーク値 V sa (心臓収縮期の反射光強度に対応)が決定される とともに、ステップS3にて判断された電気信号 S Vinが表す1つの脈波形の上ピーク値 Vin お よび下ピーク値Viiか決定される。第5図は、 赤色光による反射光強度の脈波形および赤外光に よる反射光強度の脈波形の一例を示す図であって、

深地

両派波形は便宜上同一の脈波形にて示されている。 第5図において、脈波形の振幅は、動脈での光の 吸収分を反映し且つ動脈の酸素飽和度を反映して いる。

$$\begin{array}{c|c} (V_{dR} - V_{sR}) / (V_{dR} + V_{sR}) & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ (V_{dIR} - V_{sIR}) / (V_{dIR} + V_{sIR}) & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \hline (V_{dR} - V_{sR}) / (V_{dIR} + V_{sIR}) & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \hline (V_{dIR} - V_{sIR}) / (V_{dIR} + V_{sIR}) & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \hline \end{array}$$

11

TOPE

次に、ステップS7が実行されて、上記(3)に示す比と動脈の酸素飽和度との間の予め定められた関係からステップS6にて実際に算出された比に基づいて実際の酸素飽和度が決定される。続くステップS8においては、ステップS7にて決定された酸素飽和度が表示器52に表示され、その後、ステップS1以下が繰り返し実行されることにより酸素飽和度が連続的に決定され且つ表示されることとなる。

このように本実施例によれば、体動センサ56 が生体の体表面26に取り付けられるプローブ1 0に設けられており、酸素飽和度測定中において は体動センサ56により生体の体動を直接的に検 出することができるので、メスや薬物等による影 響等生体自身の内的要因および生体の体動による 外的要因により変動する光電脈波の波形に基づい て生体の体動を間接的に検出する場合に比べて、 生体の体動を一層確実に検出することができる。

また、本実施例によれば、体動センサ56は3個の加速度センサ66がX軸、Y軸、Z軸の三方

向においてそれぞれ設けられているので、種々の 方向の体動を好適に検出し得る利点がある。

また、本実施例によれば、体動信号SMが10 0ms以上継続して検出されたときに検出された光 電脈波に基づいて酸素飽和度の測定が行われない ようになっているため、不適当な光電脈波に基づ いて酸素飽和度の測定が行われるのを防止するこ とかできるとともに、瞬間的な体動により酸素飽 和度の測定が一々中断させられるのを好適に防止 することができる。

なお、前述の実施例では、体動時に検出された 光電脈波を酸素飽和度の測定に使用しないように 構成されているが、必ずしもその必要はなく、た とえば、体動時の光電脈波に基づいても酸素飽和 度を測定してその酸素飽和度が体動時のものであ ることを表示するように構成することもできるし、 あるいは、体動時においては光電脈波を検出しな いように構成することもできる。

また、前述の実施例では、体動センサ56は加速度センサ66を有して構成されているが、必ず

增

しもその必要はなく、体動センサは、たとえば第 6 図に示すような位置センサ72にて構成されて もよい。この位置センサ72は、内部に球状の空 間74が形成された立方体状の樹脂76と、その 空間74内に設けられた球状のフェライト磁石7 8と、その樹脂76内に空間74の周りにおいて 前記立方体の六面に沿ってそれぞれ設けられた良 く知られた6個のリードスイッチ80(4個のみ 図示)とを有して構成されており、フェライト磁 石78の位置に応じてリードスイッチ80の何れ かがON状態とされるようになっている。この場 合には、ON状態であるリードスイッチ80が生 体の体動に応じて或るリードスイッチ80から別 のリードスイッチ80に変わったことに基づいて 体動が検出されることにより、加速度の小さい体 動でも確実に検出し得る利点があるが、樹脂76 とフェライト磁石78とが殆ど相対移動しない水 平方向や垂直方向等の体動を検出できないため、 前記加速度センサ66を用いた体動センサ56と 組み合わせて用いることにより、加速度センサG

, , , ,

6 および位置センサ 7 2 の欠点を補い合って体動 を一層漏れなく検出することができる。

その他、本考案はその趣旨を逸脱しない範囲に おいて種々変更が加えられ得るものである。

4. 図面の簡単な説明

第1図は本考案の心拍同期波検出装置を含んで 構成されたパルスオキシメータの構成を示すプロック線図である。第2図は第1図のプローブのA



矢視図である。第3図は第1図の体動センサを構成する加速度センサの概要を示す図である。第4図は第1図のパルスオキシメータの作動を説明するためのフローチャートである。第5図は第3図のフローチャートにおいて検出された反射光強度の一例を示すグラフである。第6図は本考案における体動センサの他の例を示す図である。

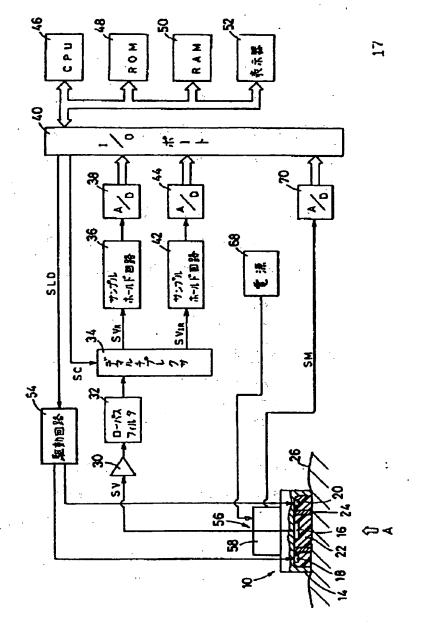
10:プローブ

2 6: 体表面

56:体動センサ

72:位置センサ(体動センサ)

出願人 コーリン電子株式会社 代理人 弁理士 池 田 治 幸 摩池宗 心田理 (ほか2名) (記念本)

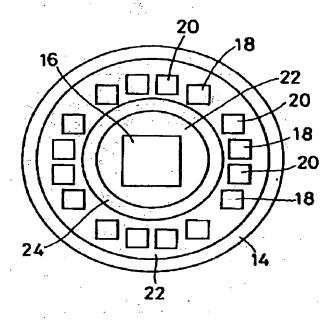


ज्ञान

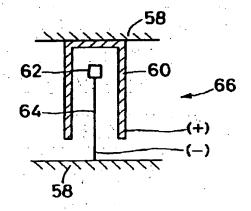
3 - 15502

公開実用平成

第2図

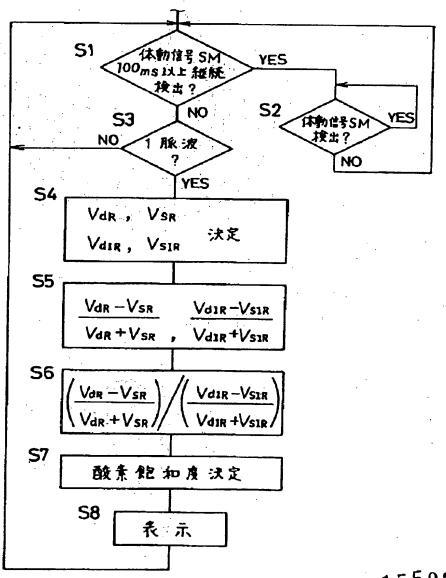


第3図



18

東親第-15502

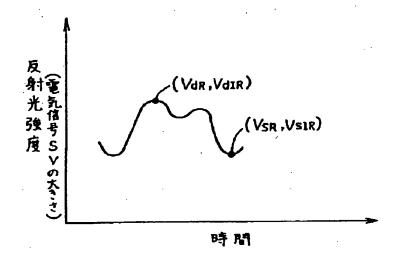
出**閣人** コーリン電子株式会社 代理人 弁理士 池 田 治 幸(ほか2名) 

実開3-15502

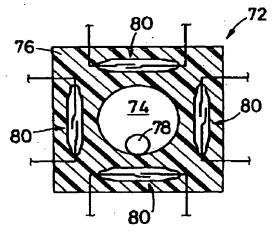
19

出頭人 コーリン電子株式会社 代理人 弁理士 池田 治 幸(ほか2名)

第 5 図



第6図



実第3-1550

20



This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:
☐ BLACK BORDERS
☐ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
☐ FADED TEXT OR DRAWING
☐ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
☐ SKEWED/SLANTED IMAGES
☐ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
GRAY SCALE DOCUMENTS
☐ LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY
_

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

☐ OTHER:

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.